

DAFTAR PUSTAKA

- Braunl, Thomas. 2006. *Embedded Robotics Third Edition*. Jerman: Springer.
- Caysar, Dina. 2015. *Pengaturan Pergerakan Robot Lengan Smart Arm Robotic AX-12A Melalui Pendekatan Geometry Based Kinematics menggunakan Arduino*. Skripsi. Tidak dipublikasikan. Malang: Universitas Brawijaya.
- Cubero, Sam. 2006. *Industrial Robotics: Theory, Modelling, and Control*. Germany: Pro Literatur Verlag.
- Devantech. 2017. *CMPS11 – Tilt Compensated Compass Module* Attleborough: Devantech.
- ElecFreaks. 2013. *HC-SR04 Ultrasonic Module User Guide*. Shenzhen: ElecFreaks.
- Gonzales de Santos, Pablo et al. 2006. *Quadrupedal Locomotion: An Introduction to the Control of Four-legged Robots*. Madrid: Springer
- Jazar, Reza N. 2007. *Theory of Applied Robotics: Kinematics, Dynamics, and Control*. New York: Springer.
- Kordic, Vedran et al. 2005. *Cutting Edge Robotics*. Mammendorf: Pro Literatur Verlag.
- Barinka, Lukas, Roman Berka.
- Kurniawan, Ardyanto Dwi. 2016. *Penerapan Algoritma Forward Kinematik dan Invers Kinematik pada Robot Lengan Orion Robotic 5 DOF*. Skripsi. Tidak dipublikasikan. Malang: Universitas Brawijaya.
- Ogata, Katsuhiko. 2010. *Modern Control Engineering Fifth Edition*. New Jersey: Prentice Hall.
- Pitowarno, Endra. 2006. *Robotika: Desain, Kontrol, dan Kecerdasan Buatan*. Yogyakarta: Andi Offset.
- Prasetya, Eky. 2013. *Implementasi Inverse Kinematic pada Pergerakan Mobile Robot KRPAl Divisi Berkaki*. Skripsi. Tidak dipublikasikan. Malang: Universitas Brawijaya.
- RISTEKDIKTI. 2017. *Kontes Robot Pemadam Api Indonesia (KRPAl) – 2017*. Indonesia: RISTEKDIKTI.
- Robotis. 2006. *Dynamixel AX-12 User's Manual*. Korea: Robotis.
- STMicroelectronics. 2012. *UM1472 STM32F4 Discovery User Manual*. Geneva: STMicroelectronics.

- STMicroelectronics. 2015. *RM0090 STM32F4 Reference Manual*. Geneva: STMicroelectronics.
- Trinity College. 2016. *Trinity College Fire-Fighting Home Robot Contest 2017 Rules V 1.0*. Hartford: Trinity College.
- Urfin, Seif Nura. 2012. *Pengendalian Lintasan End-Effector Robot Lengan dengan Pendekatan Geometric-Based Kinematics*. Skripsi. Tidak dipublikasikan. Malang: Universitas Brawijaya.
- Wardana, Wahyu Febrian Eko. 2011. *Penggunaan Sistem Tiga Sendi pada Robot KRCI Divisi Berkaki untuk Mengatasi Objek Uneven Floor*. Skripsi. Tidak dipublikasikan. Malang: Universitas Brawijaya.